

BAB IV

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

1. Pada sensor Ultrasonik SRF 05 waktu tempuh untuk memancarkan dan menerima gelombang ultrasonik ditentukan oleh jarak yang dideteksi. Semakin pendek jarak yang dideteksi maka waktu tempuh pantulan gelombang akan semakin cepat.
2. Apabila jarak yang di deteksi sensor Ultrasonik SRF 05 $< 30\text{cm}$ pada robot Vacuum Cleaner maka sensor akan memberikan perintah ke driver motor L293D untuk membelokkan motor, maka motor kanan akan berputar ke arah depan dan motor kiri akan berputar berlawanan arah sehingga robot akan berputar ke kiri

5.2 Saran

1. Menambah jumlah sensor ultrasonik, maka semakin banyak pula kondisi yang mampu ditangani oleh robot
2. Ground clearance pada robot yang harus ditinggikan lagi agar medan yang dapat dilalui robot semakin beragam lagi.
3. Pemilihan mode otomatis dan manual pada robot agar dapat dipermudah lagi dalam pemilihannya modenya.